Università degli studi di Bergamo

Scuola di Ingegneria (Dalmine)

CCS Ingegneria Edile

LM-24 Ingegneria delle Costruzioni Edili

Complementi di Scienza delle Costruzioni

(ICAR/08 - SdC ; 6 CFU)

A.A. 2021/2022

prof. Egidio RIZZI

egidio.rizzi@unibg.it

LEZIONE 03

AC geometrica - Tramite Th. I e II sulle catene cinematiche (CN di labilità) -

- Si presuppone la potenziale labilità dell'intero sistema articolato di (n) corpi rigidi, andando a verificare/imporre tutte le possibili condizioni di allineamento -

- Computo delle condizioni di allineamento e dei CIR da considerare:

  - Coppie o doppiette di aste:

∀ asta, e sono n, possiamo associare ($n-1$) coppie, pur considerando che 1/2 di queste sono distinte ($i,j \equiv j,i$)

$$n_d = \frac{n(n-1)}{2} \sim n^2$$

↔ tale è anche il n° di CIR relativi Ω_{ij}: $n_{CIR\,rel.} = \frac{n(n-1)}{2}$

$$n_{CIR\,ass.} = n$$

$$n^{tot}_{CIR} = n\left(\frac{\cancel{1}2}{2} + \frac{n-1}{2}\right) = \frac{n(n+1)}{2} \sim n^2$$

  - Triple o triplette di aste:

∀ coppia, e sono $\frac{n(n-1)}{2}$, possiamo associare ($n-2$) triple, pur considerando che 1/3 di queste sono distinte ($i,j,k \equiv j,k,i \equiv k,i,j$)

$$n_t = n\frac{(n-1)}{2}\frac{(n-2)}{3} = \frac{n(n-1)(n-2)}{6} \sim n^3$$

$$n^{tot}_{c.all.} = \frac{n(n-1)}{2}\left(\frac{\cancel{3}}{3} + \frac{n-2}{3}\right) = \frac{n(n-1)(n+1)}{6} = \frac{n(n^2-1)}{6} \sim n^3$$

- Analisi certo dispendiosa, al crescere di n.

- Infatti, dal calcolo combinatorio:

Il numero N di sottoinsiemi di K elementi di un insieme di n elementi è: $(K<n)$

$$N = \frac{1}{K!}\prod_{i=0}^{K-1}(n-i) = \frac{n(n-1)(n-2)\cdot\ldots\cdot(n-K+1)}{K!} = \binom{n}{K} = \frac{n!}{K!(n-K)!} \overset{\text{infatti}}{=} \frac{\cancel{(n-K)!}\,(n-K+1)\ldots(n-1)n}{K!\,\cancel{(n-K)!}}$$

$K!$ ⌊ n° di permutazioni di K elementi

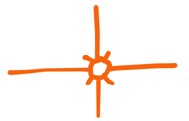
coeff. binomiale "n su K"

$K=2$, $N = n_d = \frac{n(n-1)}{2}$

$K=3$, $N = n_t = \frac{n(n-1)(n-2)}{6}$

- laddove condiz. di allin. venissero violate, quel sottosistema risulterebbe non labile

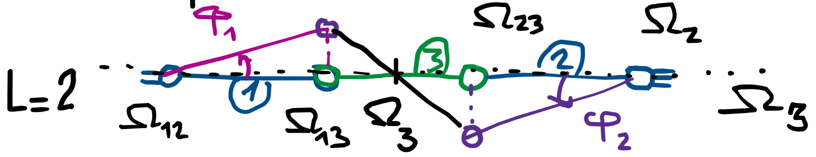
- Se tutti i CIR risultano univocamente determinati, e non vi sono casi degeneri con CIR coincidenti, il sistema risulta al più una volta labile $(L \le 1)$

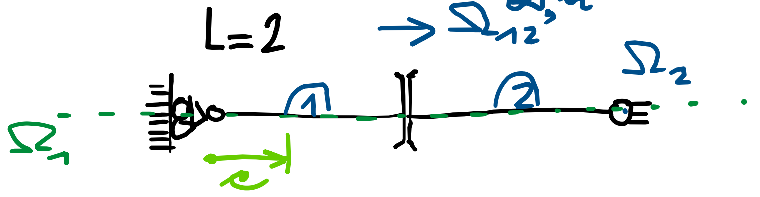


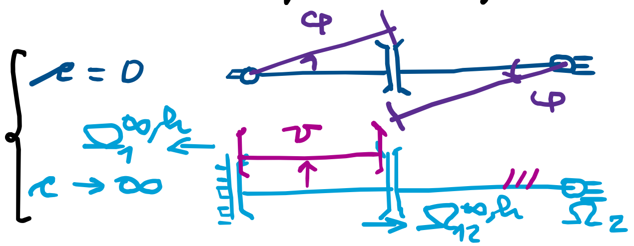
$L = n = 4$

- " " " " " " a meno di c coordinate, " " "
" " " " " " $c+1$ volte labile $(L \le c+1)$

- Spesso è necessario procedere in maniera iterativa o provare a rappresentare la spostata per individuare completamente i CIR.

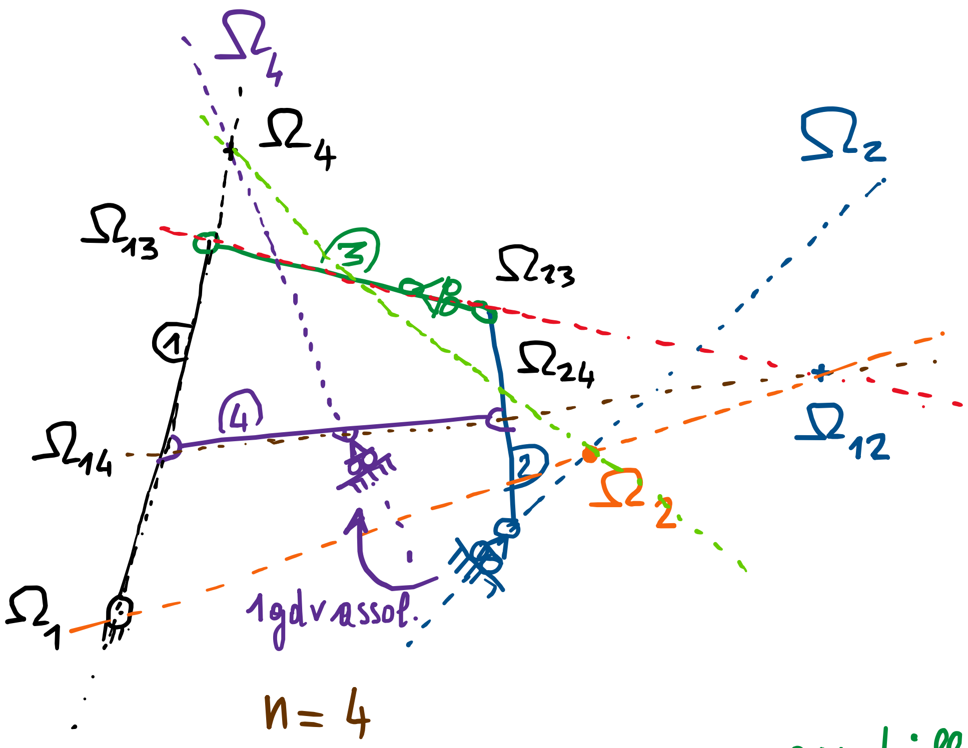






meccanismi base

- Esempio: "pseudo quadrilatero articolato" (con 1 gdv assoluto spostato) (n=4)



sistema non labile

- Doppiette $\frac{n(n-1)}{2} = 6$

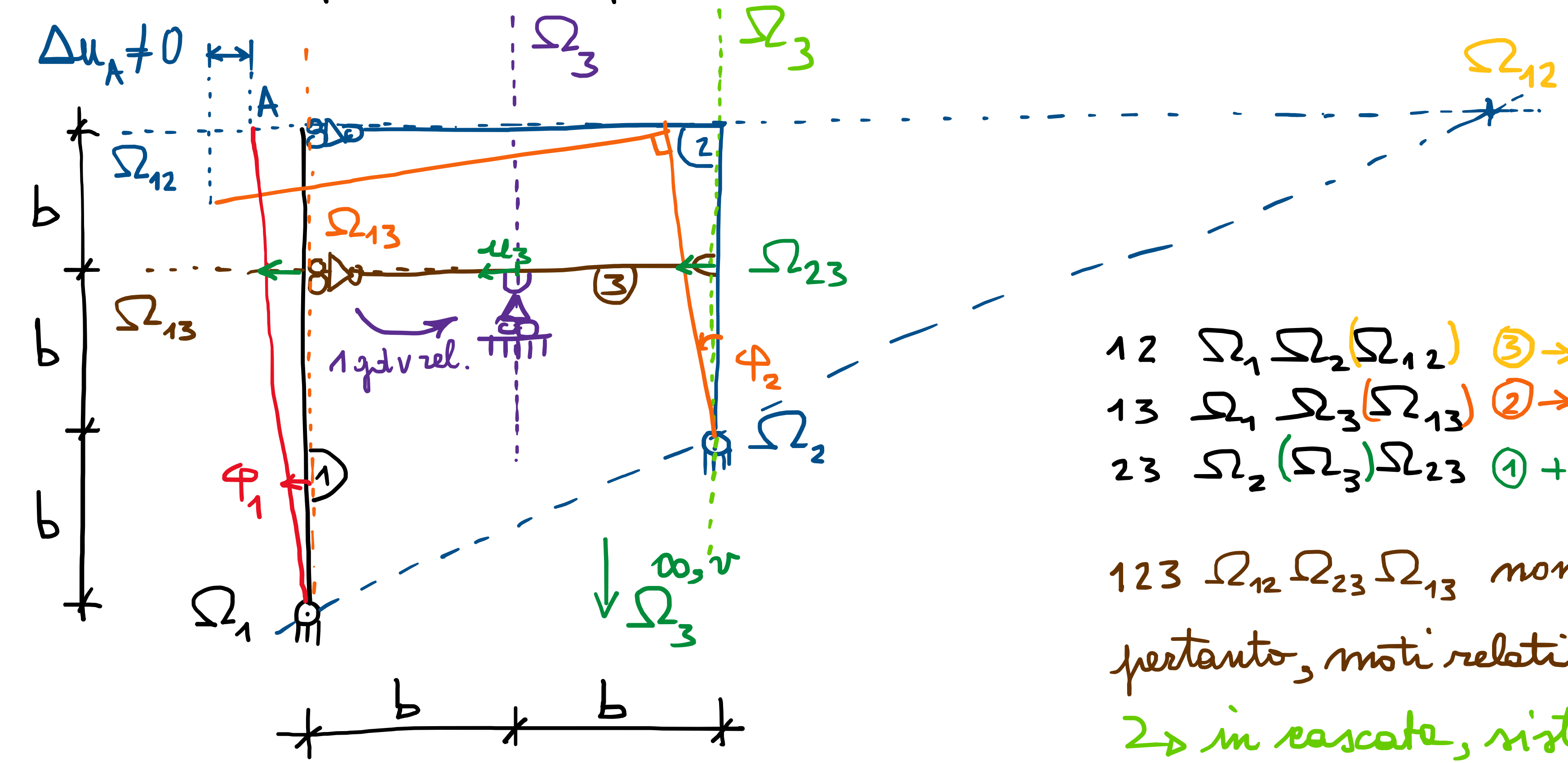
12 Ω_1 (Ω_2) Ω_{12} — 2 Ω_2
[13 Ω_1 Ω_3 Ω_{13}]
14 Ω_1 (Ω_4) Ω_{14} — 3 Ω_4
[23 Ω_2 Ω_3 Ω_{23}]
24 Ω_2 Ω_4 Ω_{24} — 4 violata ⇒ 2+4 è non labile
⇒ in cascata, anche 1 e 3 fisse – ($L=0$)
[34 Ω_3 Ω_4 Ω_{34}]

- Triplette $\frac{n(n-1)}{2}\frac{(n-2)}{3} = 6 \cdot \frac{2}{3} = 4$

asse biella 3 ⇒ 123 (Ω_{12}) Ω_{23} Ω_{13}
124 (Ω_{12}) Ω_{24} Ω_{14} — 1 Ω_{12}
[134 Ω_{13} Ω_{34} Ω_{14}]
[234 Ω_{23} Ω_{34} Ω_{24}]

bielle ev. condensabile in carrello ai fini dell'AC (labilità); se labile, ripristinata per individuarne CIR.

– Ulteriore esempio (simil-quadrilatero articolato, con un gdv relativo spostato) $(n = 3)$



12 $\Omega_1 \Omega_2 (\Omega_{12})$ ③ $\rightarrow \Omega_{12}$

13 $\Omega_1 \Omega_3 (\Omega_{13})$ ② $\rightarrow \Omega_{13}$

23 $\Omega_2 (\Omega_3) \Omega_{23}$ ① + carrello $\Rightarrow \Omega_3^{\infty, v}$

123 $\Omega_{12} \Omega_{23} \Omega_{13}$ non allineati $\rightarrow$ violata

pertanto, moti relativi tra 1, 2, 3 impossibili

$\Rightarrow$ in cascata, sistema non labile.

Infatti, provando direttamente a tracciare la spostata, facendo fede su continuità in Ω_{23} (e Ω_{13}), si riscontrerebbe violazione di compatibilità nel carrello relativo tra 1 e 2:

(vs. sinistra) $u_3 = \varphi_1 \cdot 2b = \varphi_2 \cdot b \Rightarrow \varphi_2 = 2\varphi_1$

ma $u_A^1 = \varphi_1 \cdot 3b$; $u_A^2 = \varphi_2 \cdot 2b = 2\varphi_1 \cdot 2b = 4\varphi_1 b \Rightarrow \Delta u_A = u_A^2 - u_A^1 = 4\varphi_1 b - 3\varphi_1 b = \varphi_1 b \neq 0$